

## Аннотация рабочей программы дисциплины

### Электропривод и автоматизация металлургического оборудования

Закреплена за подразделением

Кафедра электроэнергетики и электротехники (Новотроицкий филиал)

Направление подготовки

15.03.02 Технологические машины и оборудование

Профиль

Металлургические машины и оборудование

Квалификация	<b>Бакалавр</b>		
Форма обучения	<b>заочная</b>		
Общая трудоемкость	<b>5 ЗЕТ</b>		
Часов по учебному плану	180	Формы контроля на курсах:	
в том числе:		экзамен 4	
аудиторные занятия	22		
самостоятельная работа	149		
часов на контроль	9		

#### Распределение часов дисциплины по курсам

Курс	<b>4</b>		Итого
	УП	РП	
Вид занятий			
Лекции	8	8	8 8
Лабораторные	6	6	6 6
Практические	8	8	8 8
Итого ауд.	22	22	22 22
Контактная работа	22	22	22 22
Сам. работа	149	149	149 149
Часы на контроль	9	9	9 9
Итого	180	180	180 180

## 1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ

1.1	Цель дисциплины формирование широкого представления об использовании автоматизированного электропривода и систем автоматики в современном металлургическом производстве.
1.2	Задачи дисциплины заключаются в том, научить обучающихся ориентироваться в схемных решениях, свойствах и характеристиках электроприводов и систем автоматики, а также осуществлять эксплуатацию автоматизированных электроприводов и систем автоматики.

## 2. МЕСТО В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ

Блок ОП:	Б1.В.ДВ.05
<b>2.1</b>	<b>Требования к предварительной подготовке обучающегося:</b>
2.1.1	Детали машин
2.1.2	Деформационные методы наноструктурирования металлов
2.1.3	Основы технологии машиностроения
2.1.4	Основы трибологии и триботехники
2.1.5	Математика
2.1.6	Материаловедение
2.1.7	Механика жидкости и газа
2.1.8	Сопротивление материалов
2.1.9	Теоретическая механика
2.1.10	Теория вероятностей и математическая статистика
2.1.11	Теория механизмов и машин
2.1.12	Теплотехника
2.1.13	Технология конструкционных материалов
2.1.14	Учебная практика
2.1.15	Физика
2.1.16	Аналитическая геометрия и векторная алгебра
2.1.17	Химия
<b>2.2</b>	<b>Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:</b>
2.2.1	Динамика и прочность технологических машин
2.2.2	Эксплуатация и ремонт металлургических машин
2.2.3	Промышленная экология
2.2.4	Преддипломная практика
2.2.5	Правоведение
2.2.6	Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы
2.2.7	Курсовая научно-исследовательская работа (часть 2)

## 3. РЕЗУЛЬТАТЫ ОБУЧЕНИЯ ПО ДИСЦИПЛИНЕ, СООТНЕСЕННЫЕ С ФОРМИРУЕМЫМИ КОМПЕТЕНЦИЯМИ

**УК-2:** Способен собирать и интерпретировать данные и определять круг задач в рамках поставленной цели, выбирать оптимальные способы решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений, умение обосновывать принятые решения

**Знать:**

УК-2-31 теорию электропривода и систем автоматического управления применительно к металлургическим машинам

**УК-1:** Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, умение анализировать процессы и системы с использованием соответствующих аналитических, вычислительных и экспериментальных методов, применять системный подход для решения поставленных задач

**Знать:**

УК-1-31 методы анализа и пути совершенствования электрического привода

**УК-2:** Способен собирать и интерпретировать данные и определять круг задач в рамках поставленной цели, выбирать оптимальные способы решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений, умение обосновывать принятые решения

**Уметь:**

УК-2-У1 применять, эксплуатировать и производить выбор электродвигателей, системы управления электроприводами
<b>УК-1: Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, умение анализировать процессы и системы с использованием соответствующих аналитических, вычислительных и экспериментальных методов, применять системный подход для решения поставленных задач</b>
<b>Уметь:</b>
УК-1-У1 адаптировать методики разработки электромеханических систем применительно к металлургическим машинам
<b>УК-2: Способен собирать и интерпретировать данные и определять круг задач в рамках поставленной цели, выбирать оптимальные способы решения, исходя из действующих правовых норм, имеющихся ресурсов и ограничений, умение обосновывать принятые решения</b>
<b>Владеть:</b>
УК-2-В1 принятием решений в выборе электроприводов и систем автоматизации для металлургического оборудования
<b>УК-1: Способен осуществлять поиск, критический анализ и синтез информации, умение анализировать процессы и системы с использованием соответствующих аналитических, вычислительных и экспериментальных методов, применять системный подход для решения поставленных задач</b>
<b>Владеть:</b>
УК-1-В1 опытом разработки совершенных электроприводов и систем автоматики

**4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ**

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Формируемые индикаторы компетенций	Литература и эл. ресурсы	Примечание	КМ	Выполн. яемые работы
	<b>Раздел 1. Механика электропривода</b>							
1.1	Введение. Электропривод как электромеханическая система. Классификация электроприводов. Современные тенденции в электроприводе. /Лек/	4	2	УК-1-31 УК-1-У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		KM1	P1
1.2	Основное уравнение движения электропривода. Приведение моментов, сил, моментов инерции к одной оси вращения. Механические характеристики электродвигателей и нагрузки. Механические переходные процессы в электроприводе. Электромеханическая постоянная времени. Приведение моментов и сил к одной оси вращения. Расчет статических моментов нагрузки. Расчет кинематических схем электропривода. Расчет механических переходных процессов в электроприводе. Изучение основных законов механики, применяющихся в электроприводе. /Ср/	4	17	УК-1-31 УК-1-У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2-У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		KM1	P1
	<b>Раздел 2. Электропривод постоянного и переменного тока</b>							

2.1	Основные характеристики и режимы работы двигателя постоянного тока (ДПТ) с независимым (параллельным) возбуждением. Способы регулирования скорости ДПТ с независимым возбуждением. Способы пуска и торможения ДПТ с независимым возбуждением. Основные характеристики и режимы работы асинхронных двигателей. Способы регулирования скорости асинхронных двигателей. /Лек/	4	2	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		KM1	P1
2.2	Расчет механических характеристик и механических переходных процессов в разомкнутых электроприводах переменного тока. /Пр/	4	4	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4 Э1 Э2		KM1	P1
2.3	Исследование электроприводов постоянного и переменного тока /Лаб/	4	2	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		KM1	P1
2.4	Расчет механических переходных процессов при пуске, торможении и регулировании скорости в разомкнутом электроприводе с ДПТ. Способы пуска и торможения асинхронных двигателей. Устройство, принцип действия, основные характеристики и способы регулирования скорости синхронного двигателя. Энергетические характеристики. Изучение характеристик электропривода постоянного тока. Изучение характеристик электропривода переменного тока. /Ср/	4	34	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		KM1	P1
	<b>Раздел 3. Энергетика электроприводов</b>							
3.1	Нагревание и охлаждение двигателей. Постоянная времени нагрева. Стандартные режимы работы электропривода. Выбор мощности электродвигателя. Предварительный выбор мощности. /Лек/	4	1	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		KM1	P1

3.2	Проверка двигателей по нагреву. Метод эквивалентных потерь, эквивалентного тока, эквивалентного момента и эквивалентной мощности. Изучение методов выбора мощности электродвигателя. Статические и динамические нагрузки. Расчет нагрузочных диаграмм электропривода. Выбор мощности двигателя. Расчетно-графическая работа "Выбор мощности и типа электродвигателя для электропривода металлургических агрегатов" /Cp/	4	36	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.1 Л1.2Л2.3 Л2.4Л3.1 Э1 Э2		KM1	P1
	<b>Раздел 4. Основы электроавтоматики</b>							
4.1	Структурная схема системы автоматического управления. Понятие об обратной связи Классификация систем автоматического управления Датчики систем автоматики. Классификация датчиков. Оптические датчики: принципы действия, конструкция, область применения.  /Лек/	4	1	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.2Л2.1 Л2.3 Э1 Э2		KM1	P1
4.2	Использование датчиков в металлургии. Усилители устройств автоматики. Электромагнитное реле: виды, назначение, принцип действия Операционный усилитель: принцип действия, таблица истинности. Бесконтактные устройства автоматики. Понятие о программируемых контроллерах. Усилители на транзисторах: схемы включения, параметры, область использования. /Cp/	4	22	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.2Л2.1 Л2.3 Э1 Э2		KM1	P1
	<b>Раздел 5.</b> <b>Электроавтоматика</b> <b>металлургического</b> <b>оборудования</b>							

5.1	Автоматизация работы дуговой сталеплавильной печи. Автоматический контроль параметров ДСП. Система контроля перемещения горячего слитка в МНЛЗ. Автоматизация прокатного производства. Автоматизация станов горячей и холодной прокатки. /Лек/	4	2	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.3 Э1 Э2		KM1	P1
5.2	Изучение схем автоматизации металлургических процессов. /Пр/	4	4	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1 Э2		KM1	P1
5.3	Исследование систем автоматики металлургического производства /Лаб/	4	4	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1 Э2		KM1	P1
5.4	Математические модели АСУ ТП. Автоматизация окускования руд. Автоматизация агломерационного производства. Автоматизация машин непрерывного транспорта. Автоматизация конвейеров. Принципы и методы автоматизации доменного процесса. Автоматизация механизмов доменной печи. Автоматизация конверторов. Автоматизация механизма качания кристаллизатора. Принципы автоматизации машин непрерывного литья заготовок. /Ср/	4	40	УК-1-31 УК-1- У1 УК-1-В1 УК-2-31 УК-2- У1 УК-2-В1	Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1 Э2		KM1	P1